

測量計算・電子野帳 (TS)

# A-SurveyAd

Android

エース プロジェクト

2025/02

Ver4.8.6 にて追加、修正された機能を説明します。

- ・ジオイド 2024(試行版) 対応
- ・RC-PR、トリガーボタン等変更

## 1、ジオイド 2024(試行版) 対応

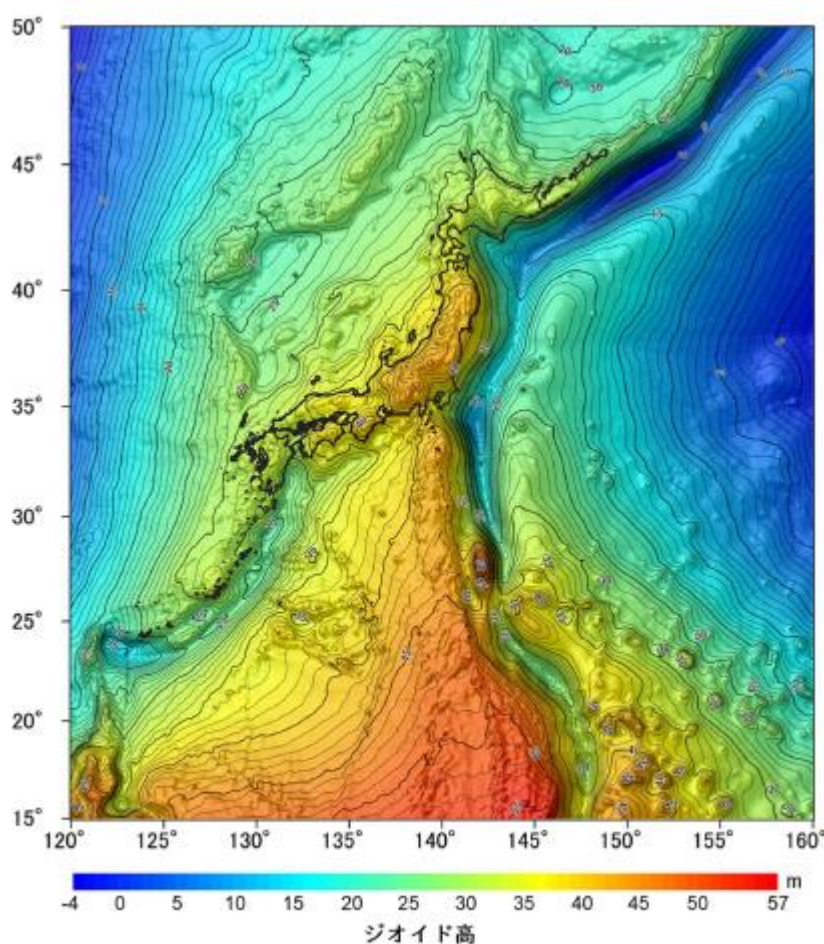
下記は説明書より、転載しています。

詳細は、地理院の説明書をご覧ください。

「ジオイド2024 日本とその周辺」(試行版) は測量には使用できません。

測量でジオイド・モデルを使用する際は、引き続き「日本のジオイド 2011 (Ver.2.2)」をご利用ください。

公開されていたのでA-Surveyでも、お試しで対応しました。



「ジオイド 2024 日本とその周辺」(試行版) のジオイド高分布

2011 (Ver.2.2)より範囲が広がっています。

2011 (Ver.2.2)には、無効データがあったのですが、重力データのみを使用しているのでジオイド 2024 には、無効データ(範囲)がありませんでした。(海上もある)

プログラムでは、全データを読み込んでいます。

範囲が広がった事、により 2011 (Ver.2.2)は、8MB でしたがジオイド 2024 は 12MB になりました。

正式版が公開されましたら、再度、お知らせします。

ジオイドデータは、GNSS 測量「GPS 座標測定」で使用しています。

楕円体高－ジオイド高＝標高

の計算で使用しています。

VRS-RTK の場合は、配信元のジオイドデータを確認する必要があります。

同じジオイドデータを使用してください。

ローカル RTK(ご自身で基地局を設置)も同じです。

地理院の説明書では、ジオイド 2024 の精度が 2.8cm に上がったとあります。

2025/04/01 標高値が変わります、ジオイドが変わります。

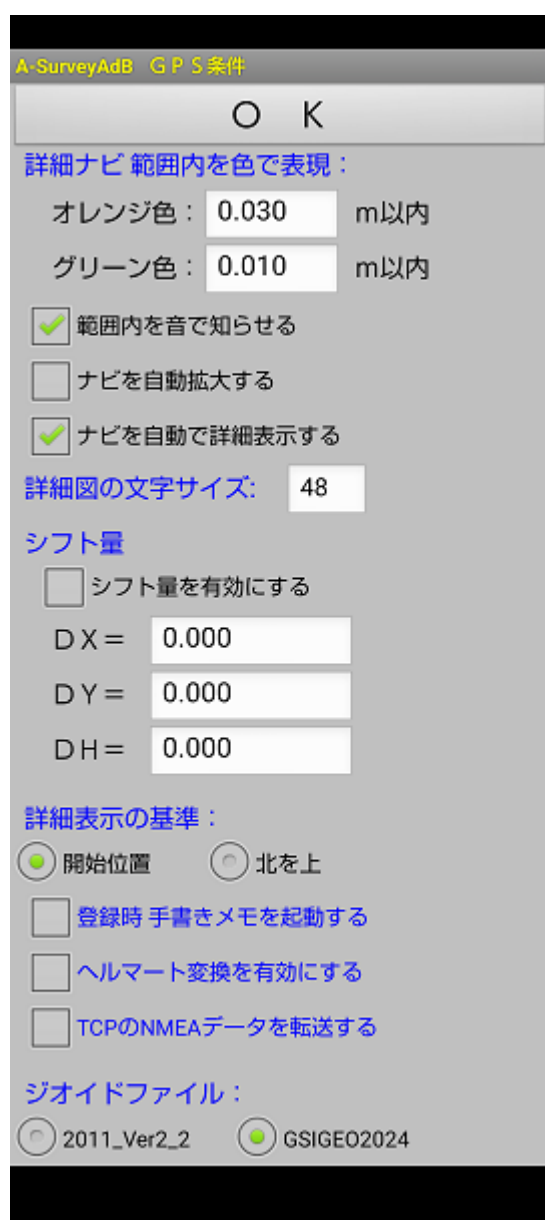
使い方は、ジオイドデータ(gsigeo2024Ace.bin)を 4.4 以上なら

内部メモリの ASurvey 測量フォルダにコピーしてから

「GPS 条件」で

○2011\_Ver2\_2 ○GSIGEO2024

を選択するだけです。



「座標点名変更・削除」で、ジオイド高を確認できます。

## 2、RC-PR、トリガーボタン等変更

iX-1005+リモートキャッチャー（RC-PR5A）で使用の方から  
幾つか要望がありましたので、対応しました。

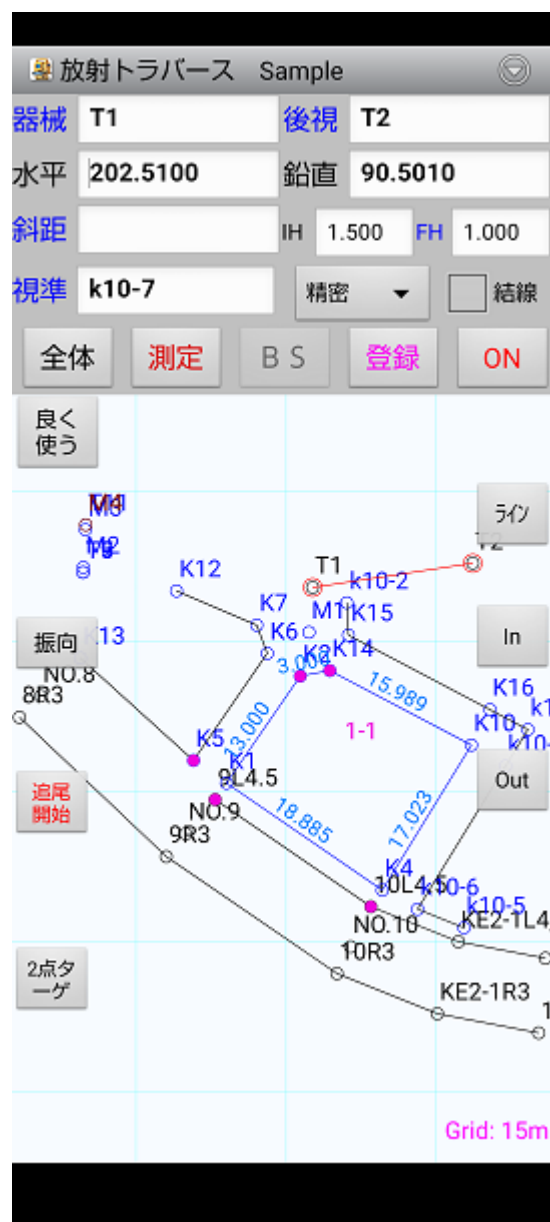
- ・「観測条件」の  
□放射トラ、野帳観測未登録を確認  
にチェックを付けている場合に、RC-PRのトリガーボタンで測定した場合にも  
この確認機能を有効にしました。
- ・「杭打ち」にて、測距モードを「連続」にした場合に  
RC-PRのトリガーボタンの測定で、開始できます。  
再度、RC-PRのトリガーボタンで測定を押すと、停止するようにしました。
- ・「追尾開始」は、TS側がロストしても、A-AdB側では、わかりません。  
これは、現在の「追尾開始」は、TSから何ら情報が送られて来ないからです。  
そこで、「追尾測角」と選択可能にしました。  
「追尾測角」は、追尾し角度データのみを送るものです。  
「TS条件」に選択が追加されています。

The screenshot shows the control interface for the iX-1005+ remote catcher. At the top, it says 'A-SurveyAdB TS条件'. Below this is a large button with 'O' and 'K' symbols. The interface is divided into several sections with labels in blue text. The '測量機' (Surveying Machine) section has a dropdown menu set to 'ソキア・トブコン(モ..)'. The 'タイムアウト' (Timeout) section has a value of '10' seconds. The 'ウェイト' (Wait) section has a value of '500' milliseconds. The '測距回数' (Measurement Count) section has a value of '1' with a note '最大4回' (Maximum 4 times). The 'サーチ範囲' (Search Range) section has '水平' (Horizontal) set to '4' degrees and '鉛直' (Vertical) set to '10' degrees. Below this are radio buttons for 'なし(手動)' (None/Manual), 'ゲロ-バル' (Gero-Bar), and 'RC', with 'RC' being selected. There are also radio buttons for '自動視準' (Automatic Sighting) and '自動追尾' (Automatic Tracking), with '自動追尾' being selected. A list of checkboxes follows: '杭打ち振向は、水平のみとする' (Check), '杭打ち：追尾を停止しない' (Checked), 'BS:自動視準しない' (Checked), 'SET-M' (Check), 'SRXX Ver.22-21 以降(新 4方向旋回命令)' (Check), 'SRX Ver.21-23 以前(旧 ノグリ、シート命令)' (Check), and '追尾開始を追尾測角にする' (Checked). The last checked item is highlighted with a green checkmark.

<——追加されています

「追尾開始」を押すと、「追尾測角」になりますので  
画面の、水平、鉛直の角度が逐次変化します。  
これで、追尾中である事が判ります。  
杭打ちの場合は、水平の値のみ変化します。

ロストすれば、メッセージが出ます。(追尾測距と同じ)



更に、今回から

「追尾測角」と「追尾測距」の場合に  
バッテリーの残りが10%以下になると  
画面下部に

「バッテリー8%です」  
とメッセージが出ます。  
メッセージだけで追尾は停止しません。